

1 版本信息

版本号	2.1.3
发布日期	2024.03.14
是否是通用版本	是
HMI 版本号	4.0.9.12198
环境包版本	1.0.1
升级程序版本	0.6.11

2 发布内容

2.1 2.1.3 相比 2.1.2 版本主要变化

- 1) 增加多语言授权功能；
- 2) 放开断连时点位列表与变量列表的编辑权限；
- 3) 速度滑条修改为点击滑块只步进 1；
- 4) 修复可能导致主站阻塞的 3 个风险点；
- 5) 修复 6 轴工业机器人 conf 及逆解计算问题；
- 6) 修复无法修改 RCI 软限位问题；
- 7) 修复任务列表任务名不按字符串排序时，开机自启的半静态任务在 PPToMain 时会被暂停问题；
- 8) 修复触发力控保护后，第二次开启可能报软限位错误问题；
- 9) 修复碰撞检测工具负载不生效问题；
- 10) 修复传送带的工件用于除 MoveL、MoveC 外的运动指令不报错且可以正常运行问题；
- 11) 修复高创驱动器偶现上电失败问题；
- 12) 寄存器及系统 IO 暂停并下电指令，确保暂停后再下电；
- 13) 修复零点标定，RSC 数据同步，拔网线可能导致 HMI 卡死问题；
- 14) 修复若干力控拖动相关问题；
- 15) 修复空载辨识失败问题；



- 16) 修复 Search DI 暂停和寄存器暂停同时发送，可能导致运行后继续执行 Search 指令问题；
- 17) 修复 RL 指令可能出现的多任务冲突问题；
- 18) 修复锁轴时，姿态可能转大圈及部分转弯区生成失败问题；
- 19) 优化一点点位较多时工程的加载速度；
- 20) 优化一些内部日志及报错；
- 21) 增加清除编码器多圈报警提示框；
- 22) 修复快速插入运动指令，会创建同名点位问题；
- 23) 修复 PPToLine、PPToFunc 可能会不必要报超时错误问题；
- 24) 修复 HMI 工具工件可能的显示不同步问题；
- 25) 优化升级服务的异常处理；

2.2 适用范围

用于除 NB220 大负载系列外的所有在售机型。NB220 系列继续使用定制版本。

2.3 发行材料

序号	发行材料	说明	是否更新	版本	日期
1	xCore-RC	控制器软件	是	2.1.3	20240314
2	xCore-HMI	控制器人机交互界面	是	4.0.9.12198	20240314
3	Demo	协作机型演示 demo	是	不同机型不同版本	

升级包下载路径：http://sw.rokai.com:8800/?dir=xcore/robot/release/v2.1_release/v2.1.3

手册、升级指导下载路径：http://sw.rokai.com:8800/?dir=xcore/robot/release/v2.1_release

2.4 软件功能范围

相比 2.1.2 版本，关闭了图形化功能。

